

# 1. Ravninsko nihanje 2-etažnega okvirja v smeri $x$ zaradi gibanja tal

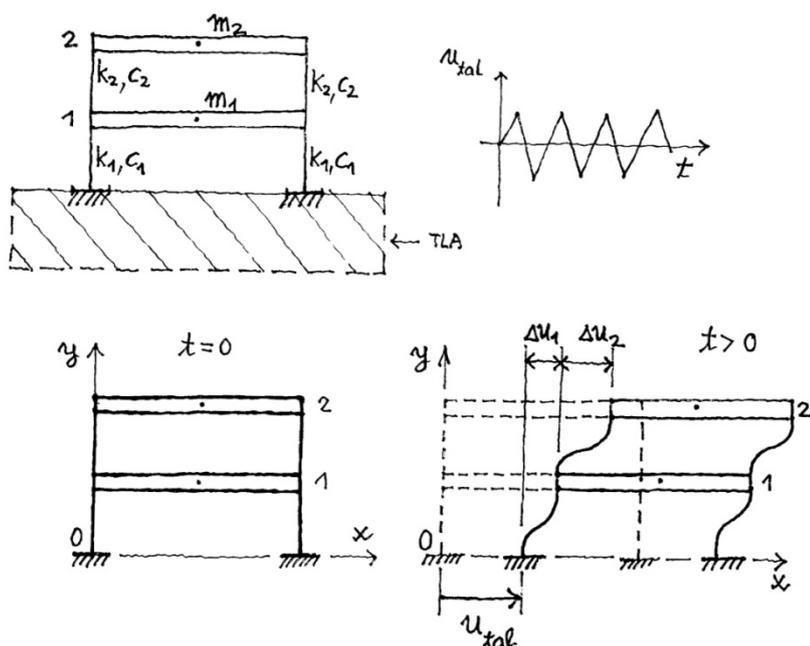
Geometrijska oblika okvirja je prikazana na skici.

Predpostavke:

- vodoravni nosilci okvirja so osno in upogibno popolnoma togi in jih modeliramo s togimi telesi;
- stebri so upogibno podajni (vendar osno togi) in njihove upogibne togosti so  $k_n$  (glejte skico), njihove mase zanemarimo;
- posledično so med vodoravnim nihanjem navpični pomiki etaž nič in nosilci se ne zasukajo, torej nosilci (in tudi okvir) nihajo samo v vodoravni smeri (=smer  $x$ );
- okvir je ob začetku gibanja ( $t = 0$ ) nedeformiran in miruje (statična ravnotežna lega);
- tedaj se začnejo premikati tla v vodoravni smeri; pomik tal je znana funkcija časa (glej graf spreminjanja pomika tal  $u_{tal}$  na skici in njegov vsebinski pomen na skici okvirja pri  $t > 0$ );
- hkrati s tlemi se premikajo temelji okvirja;
- premiki temeljev sprožijo vodoravno gibanje okvirja;
- dušenje v okvirju upoštevamo s koeficienti dušenja  $c_1$  in  $c_2$ .

Podatki:

- mase:  $m_1, m_2$ ;
- upogibne togosti posameznih stebrov:  $k_1, k_2$ ;
- koeficienti dušenja:  $c_1, c_2$ ;
- pomik tal v odvisnosti od časa:  $u_{tal}(t)$ .



Naredite naslednje:

- nastavite enačbe gibanja etažnih nosilcev kot togih teles v vodoravni smeri (smer  $x$ ) in sicer v odvisnosti od neznanih relativnih (to je, medetažnih) vodoravnih pomikov etaž ( $\Delta u_1, \Delta u_2$ );
- klasificirajte dobljene enačbe, naštejte neznanke, napišite začetne pogoje.

## 2. Naprava za podajanje bremena

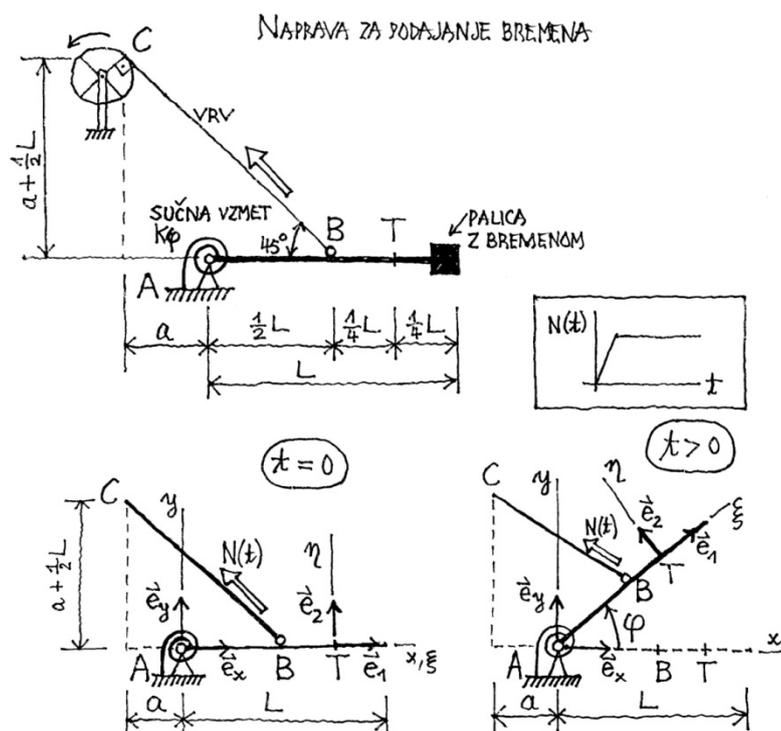
Toga palica dolžine  $L$  z dodanim bremenom v desnem krajišču (skupna masa palice in bremena je  $m$ , težišče je v točki  $T$ ) leži v navpični ravnini. V levem krajišču je členkasto pritrjena na nepomično podporo in z njo dodatno povezana s sučno vzmetjo. Za vzmet velja, da je moment v vzmeti odvisen od zasuka vzmeti  $\varphi$  (glej skico pri  $t > 0$ ) in znaša  $M_{\text{vzmeti}} = \varphi K_{\varphi}$ ;  $K_{\varphi}$  je podana vzmetna konstanta. Ob začetku gibanja je palica vodoravna in miruje, sučna vzmet pa je neobremenjena.

Palica je v točki  $B$  členkasto povezana z neraztegljivo vrvjo. Vrv je na svojem drugem koncu povezana z vlečnim motorjem. Ta se vrti in vleče vrv k sebi. S tem dviga palico tako, da se vrti okrog členkaste podpore  $A$ .

Vlečni motor je načrtovan tako, da je **velikost** vlečne sile v vrvi ( $N$ ) točno določena in **znana** funkcija časa. Spreminjanje velikosti sile  $N(t)$  je simbolično opisano z grafom  $N$ - $t$  na skici. Smer sile v vrvi pa se ves čas med gibanjem ujema s smernico vrvi, to je s smernico vektorja  $BC$ .

Situacija je prikazana na skicah pri časih  $t = 0$  in  $t > 0$ . Vrisani so tudi koordinatni sistemi – nepomični prostorski  $(x, y, z)$  in pomični telesni  $(\xi, \eta, \zeta)$  sistem v smereh glavnih vztrajnostnih osi palice z bremenom in z začetkom v težišču  $T$ , ter pripadajoči bazni vektorji  $(\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z)$  in  $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$ .

Znane količine (podatki) so:  $m$ ,  $L$ ,  $a$ , vzmetna konstanta  $K_{\varphi}$ , začetni naklonski kot vrvi  $45^\circ$ ;  $J_1$ ,  $J_2$ ,  $J_3$  (glavni vztrajnostni momenti palice z bremenom glede na težišče in na glavne vztrajnostne osi  $(\xi, \eta, \zeta)$ ); začetni pogoji za palico.



Naredite naslednje:

- **zapišite enačbe izreka o gibanju težišča (masnega središča) palice z bremenom v odvisnosti od kartezičnih koordinat  $x_T$  in  $y_T$  glede na nepomični koordinatni sistem  $(x, y, z)$ ;**
- **zapišite zvezo med tretjo komponento kotne hitrosti  $\omega_3$  in kotom  $\varphi$ ;**
- **zapišite enačbe izreka o vrtilni količini palice z bremenom glede na težišče (masno središče) in glede na telesne bazne vektorje  $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$  v odvisnosti od kota  $\varphi$ , koordinat težišča  $x_T$  in  $y_T$  in znane sile v vrvi  $N$ ;**
- **klasificirajte dobljene enačbe, naštejte neznanke, preštejte število enačb in neznank, napišite začetne pogoje.**